

AP3 Rec'd PCT/PTO 19 JUN 2006

## Verfahren zur Füllstandsmessung nach dem Laufzeitprinzip

Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Füllstandsmessung nach dem Laufzeitprinzip mit berührungslos arbeitenden Füllstandsmeßgeräten.

Derartige berührungslos arbeitende Meßgeräte werden in einer Vielzahl von Industriezweigen eingesetzt, z.B. in der verarbeitenden Industrie, in der Chemie oder in der Lebensmittelindustrie.

Bei der Füllstandsmessung werden periodisch kurze Sendesignale, z.B. Mikrowellen oder Ultraschallwellen, mittels eines Sende- und Empfangselementes zur Oberfläche eines Füllguts gesendet und deren an der Oberfläche reflektierte Echesignale nach einer abstandsabhängigen Laufzeit wieder empfangen. Es wird eine die Echoamplituden als Funktion der Laufzeit darstellende Echofunktion gebildet. Jeder Wert dieser Echofunktion entspricht der Amplitude eines in einem bestimmten Abstand von der Antenne reflektierten Echos.

Aus der Echofunktion wird ein Nutzecho bestimmt, das wahrscheinlich der Reflexion eines Sendesignals an der Füllgutoberfläche entspricht. Dabei wird in der Regel angenommen, daß das Nutzecho, eine größere Amplitude aufweist, als die übrigen Echos. Aus der Laufzeit des Nutzechos ergibt sich bei einer bekannten Ausbreitungsgeschwindigkeit der Sendesignale unmittelbar der Abstand zwischen der Füllgutoberfläche und der Antenne.

Üblicherweise wird nicht ein empfangenes Rohsignal zur Auswertung herangezogen, sondern dessen sogenannte Hüllkurve. Die Hüllkurve wird erzeugt, indem das Rohsignal gleichgerichtet und gefiltert wird. Zur genauen Bestimmung einer Laufzeit des Nutzechos wird zuerst ein Maximum der Hüllkurve bestimmt.

Diese herkömmliche Vorgehensweise funktioniert in einer Vielzahl von Anwendungen einwandfrei. Probleme treten jedoch immer dann auf, wenn das vom Füllstand stammende Echo nicht zweifelsfrei identifiziert werden kann. Dies kann beispielsweise der Fall sein, wenn Einbauten im Behälter vorhanden sind, die die Sendesignale besser Reflektieren, als die Füllgutoberfläche.

In solchen Fällen kann, z.B. bei der Inbetriebnahme, dem Füllstandsmeßgerät einmal der aktuelle Füllstand vorgegeben werden. Das Füllstandsmeßgerät kann anhand des vorgegebenen Füllstandes das zugehörige Echo als Nutzecho identifizieren und z.B. durch einen geeigneten Algorithmus verfolgen. Dabei werden z.B. in jedem Meßzyklus Maxima des Echesignals oder der Echofunktion bestimmt und aufgrund

der Kenntnis des im vorangegangenen Meßzyklus ermittelten Füllstandes und einer anwendungs-spezifischen maximal zu erwartenden Änderungsgeschwindigkeit des Füllstandes das Nutzecho ermittelt. Aus einer Laufzeit des so ermittelten aktuellen Nutzechos ergibt sich dann der neue Füllstand.

[008] Ausgehend von der Lage des Nutzechos im vorangegangenen Meßzyklus wird ein Zeitfenster bestimmt, indem sich das Nutzecho des aktuellen Meßzykluses befinden muß. Das aktuelle Nutzecho kann jedoch nur dann in diesem Zeitfenster gefunden werden, wenn das Nutzecho des vorangegangenen Meßzykluses bestimmt werden konnte und im aktuellen Meßzyklus ein dem aktuellen Nutzecho entsprechendes Maximum gefunden werden kann.

[009] Die Laufzeit des Maximums des Nutzechos ist jedoch eine Echoeigenschaft, die nicht immer bestimmt werden kann. Befindet sich der Füllstand beispielsweise in der Nähe eines fest eingebauten Störers, z.B. einer Halterung im Inneren des Behälters, so überlagern sich die Echos von dem Störer und dem Füllgut. Eine Identifizierung des Nutzechos ist dann nicht immer möglich. Ähnliche Probleme treten auf, wenn nur sporadisch in den Signalweg ragende Elemente, wie z.B. Rührer, plötzlich in der Nähe der Füllgutoberfläche im Signalweg auftauchen und die Sendesignale reflektieren, oder wenn sich die Reflektionseigenschaften des Füllguts, z.B. durch Schaumbildung auf der Oberfläche, verändern.

[010] Es ist eine Aufgabe der Erfindung, ein Verfahren zur Messung eines Füllstandes eines Füllgutes in einem Behälter mit einem nach dem Laufzeitprinzip arbeitenden Füllstandsmeßgerät anzugeben, das zuverlässig arbeitet.

[011] Dies erreicht die Erfindung durch ein Verfahren zur Messung eines Füllstandes eines Füllgutes in einem Behälter, mit einem nach dem Laufzeitprinzip arbeitenden Füllstandsmeßgerät, bei dem

- [012] - periodisch Sendesignale in Richtung des Füllgutes
- [013] gesendet werden,
- [014] - deren Echosignale aufgenommen und in eine
- [015] Echofunktion umgewandelt werden,
- [016] - mindestens eine Echoeigenschaft der Echofunktion
- [017] bestimmt wird, und
- [018] - anhand der Echoeigenschaften mindestens einer
- [019] vorherigen Messung eine Vorhersage für die bei der
- [020] aktuellen Messung zu erwartenden Echoeigenschaften
- [021] abgeleitet wird,

- [022] - die Echoeigenschaften der aktuellen Messung unter  
[023] Einbeziehung der Vorhersage bestimmt werden, und  
[024] - anhand der Echoeigenschaften der aktuelle Füllstand  
[025] bestimmt wird.
- [026] Gemäß einer Weiterbildung des Verfahrens sind die Echoeigenschaften Laufzeiten von Maxima der Echofunktion, und den Maxima kann ein bekannter Reflektor im Inneren des Behälters, insb. eine Füllgutoberfläche, ein Boden des Behälters oder ein fest eingebauter Störer, zugeordnet werden.
- [027] Gemäß einer Weiterbildung des Verfahrens wird anhand der Laufzeit mindestens eines Maximums einer vorangegangenen Messung eine Vorhersage für die bei der aktuellen Messung zu erwartende Laufzeit des entsprechenden Maximums getroffen.
- [028] Gemäß einer Ausgestaltung des Verfahrens wird die Vorhersage getroffen, daß die zu erwartenden Laufzeiten der Maxima gleich den Laufzeiten der entsprechenden Maxima der unmittelbar vorangegangenen Messung sind.
- [029] Gemäß einer anderen Ausgestaltung des Verfahrens wird die Vorhersage für die Laufzeit der Maxima ermittelt, indem anhand von mindestens zwei vorangegangenen Messungen eine momentane Änderungsgeschwindigkeit der Laufzeit berechnet und die zu erwartende Laufzeit anhand dieser Geschwindigkeit extrapoliert wird.
- [030] Gemäß einer weiteren Ausgestaltung des Verfahrens wird die Vorhersage für die Laufzeit der Maxima ermittelt, indem anhand von mindestens drei vorangegangenen Messungen eine momentane Beschleunigung und eine momentane Änderungsgeschwindigkeit der Laufzeit berechnet und die zu erwartende Laufzeit anhand der Beschleunigung und der Geschwindigkeit extrapoliert wird.
- [031] Gemäß einer Weiterbildung des Verfahrens ist eine Echoeigenschaft die Laufzeit des an der Füllgutoberfläche reflektierten Nutzechos. Es wird anhand mindestens einer vorangegangenen Messung die bei der aktuellen Messung zu erwartende Laufzeit des an der Füllgutoberfläche reflektierten Nutzechos bestimmt und dasjenige Maximum der aktuellen Echofunktion bestimmt wird, dessen Laufzeit die geringste Abweichung zu der vorhergesagten Laufzeit des an der Füllgutoberfläche reflektierten Nutzechos aufweist. Anhand der Laufzeit dieses Maximum wird der aktuelle Füllstand bestimmt.
- [032] Gemäß einer Weiterbildung des Verfahrens ist eine Echoeigenschaft die Laufzeit des am Boden des Behälters reflektierten Echos. Es wird anhand mindestens einer vorangegangenen Messung die bei der aktuellen Messung zu erwartende Laufzeit des am Boden des Behälters reflektierten Echos bestimmt und dasjenige Maximum der aktuellen Echofunktion bestimmt, dessen Laufzeit die geringste Abweichung zu der

vorhergesagten Laufzeit des am Boden des Behälters reflektierten Echos aufweist. Unter Einbeziehung der Laufzeit dieses Maximum wird der aktuelle Füllstand bestimmt.

[033] Gemäß einer Weiterbildung der letztgenannten Weiterbildung des Verfahrens wird aus der Laufzeit des aktuellen am Boden reflektierten Echos ein Schätzwert für die Laufzeit des aktuellen Nutzechos berechnet. Es wird dasjenige Maximum der aktuellen Echofunktion bestimmt, dessen Laufzeit die geringste Abweichung zu dem Schätzwert aufweist, und anhand der Laufzeit dieses Maximum der aktuelle Füllstand bestimmt.

[034] Gemäß einer weiteren Weiterbildung werden die Meßergebnisse fortlaufend auf deren Plausibilität hin überprüft.

[035] Die Erfindung und weitere Vorteile werden nun anhand der Figuren der Zeichnung, in denen ein Ausführungsbeispiel dargestellt ist, näher erläutert; gleiche Elemente sind in den Figuren mit gleichen Bezugszeichen versehen.

[036] Fig. 1 zeigt eine Anordnung zur Füllstandsmessung mit

[037] einem nach dem Laufzeitprinzip arbeitenden

[038] Füllstandsmeßgerät;

[039] Fig. 2 zeigt ein Beispiel für eine mit der in Fig. 1

[040] dargestellten Anordnung aufgenommenen

[041] Echofunktion; und

[042] Fig. 3 zeigt ein Beispiel für eine zeitliche Abfolge von

[043] Echofunktionen, die auftritt, wenn sich

[044] ein anfänglich voller Behälter stetig

[045] entleert.

[046] Fig. 1 zeigt eine Anordnung zur Füllstandsmessung. Es ist ein mit einem Füllgut 1 gefüllter Behälter 3 dargestellt. Auf dem Behälter 3 ist ein nach dem Laufzeitprinzip arbeitendes Füllstandsmeßgerät 5 angeordnet. Als Füllstandsmeßgerät 5 eignet sich z.B. ein mit Mikrowellen arbeitendes Füllstandsmeßgerät oder ein mit Ultraschall arbeitendes Füllstandsmeßgerät. Das Füllstandsmeßgerät 5 dient dazu, einen Füllstand 7 des Füllguts 1 im Behälter zu messen. In dem Behälter 3 ist exemplarisch ein Störer 9 eingezeichnet. Störer 9 sind z.B. feste Einbauten im Behälter 3 an der Reflektionen auftreten können. Das hier nur ein einziger Störer 9 vorgesehen ist, dient dem leichteren Verständnis und der Übersichtlichkeit. Selbstverständlich können in realen Meßsituationen sehr viel mehr Störer vorhanden sein.

[047] Das Füllstandsmeßgerät 5 weist mindestens ein Sende- und Empfangselement 11 zum Senden von Sendesignalen S und zum Empfangen von Echosignalen E auf. In

dem dargestellten Ausführungsbeispiel ist ein mit Mikrowellen arbeitendes Füllstandsmeßgerät dargestellt, das als Sende- und Empfangselement 11 eine einzige Antenne 11 aufweist, die sowohl sendet als auch empfängt. Alternativ können aber auch eine Antenne zum Senden und mindestens eine weitere Antenne zum Empfangen vorgesehen sein. Bei einem mit Ultraschall arbeitenden Füllstandsmeßgerät wäre als Sende- und Empfangselement anstelle der Antenne ein Ultraschallsensor mit einem elektromechanischen Wandler, z.B. einem piezoelektrischen Element, vorzusehen.

[048] Die Sendesignale S werden in Richtung des Füllguts 1 gesendet und an einer Füllgutoberfläche 7, aber auch am Behälter 3 und an im Behälter 3 befindlichen Störern 9 reflektiert. Die Überlagerung dieser Reflektionen bildet das Echosignal E.

[049] Bei der Füllstandsmessung nach dem Laufzeitprinzip werden periodisch Sendesignale S, z.B. kurze Mikrowellen- oder Ultraschallpulse, in Richtung eines Füllgutes 1 ausgesendet. Es werden deren Echosignale E der Sendepulse S aufgenommen und einer Signalverarbeitung 13 zugeführt, die dazu dient aus den empfangenen Echosignalen E eine Echofunktion  $A(t)$  abzuleiten, die Amplituden A des Echosignals E in Abhängigkeit von deren Laufzeit t enthält.

[050] In Fig. 2 ist ein Beispiel einer solchen Echofunktion für die Anordnung von Fig. 1 dargestellt. Die Echofunktion weist drei ausgeprägte Maxima auf. Diese Maxima sind Echos L, S, B von denen das Echo L auf eine Reflektion an der Füllgutoberfläche, das Echo S auf eine Reflektion an dem Störer 9 und das Echo B auf eine Reflektion an einem Boden 15 des Behälters 3 zurückzuführen sind. Die Echos L, S, B treten nach Laufzeiten  $t_L$ ,  $t_S$ ,  $t_B$  auf, die einer Entfernung zwischen dem Sende- und Empfangselement 11 und der Füllgutoberfläche, bzw. dem Störer 9 und dem Boden 15 entsprechen.

[051] Gemäß dem erfindungsgemäßen Verfahren zur Messung des Füllstandes des Füllgutes 1 in dem Behälter 3, sendet das nach dem Laufzeitprinzip arbeitende Füllstandsmeßgerät 5, periodisch Sendesignale S in Richtung des Füllgutes 1. Es werden Echosignale E der Sendesignale S aufgenommen und in die Echofunktion  $A(t)$  umgewandelt.

[052] In Fig. 3 ist in den Abbildungen 1 bis n ein Beispiel für eine zeitliche Entwicklung von Echofunktionen  $A(t)$  dargestellt. Das Beispiel stellt eine Abfolge dar, die auftritt, wenn sich ein anfänglich voller Behälter 3 stetig entleert. Abb. 0 entspricht dabei einem vollen Behälter 3 und Abb. n einem leeren Behälter 3.

[053] Erfindungsgemäß wird in jedem Meßzyklus mindestens eine Echoeigenschaft der Echofunktion  $A(t)$  bestimmt. Die Echoeigenschaften sind vorzugsweise Laufzeiten  $t_L$ ,  $t_S$ ,  $t_B$

$t_s, t_B$  von Maxima der Echofunktion  $A(t)$ , denen ein bekannter Reflektor im Inneren des Behälters 3, insb. die Füllgutoberfläche, der Boden 15 des Behälters 3 oder ein fest eingebauter Störer, wie z.B. der Störer 9, zugeordnet werden kann.

- [054] Neben der Laufzeit eines Echos bilden dessen Amplitude, dessen Form, sowie dessen zeitlicher Verlauf weitere Echoeigenschaften, die im Rahmen des Verfahrens zur Zuordnung eines Echos zu einem Reflektor eingesetzt werden können.
- [055] Damit die Echos anhand der Echoeigenschaften zweifelsfrei einem bestimmten Reflektor zugeordnet werden können, wird bei einer Inbetriebnahme des Füllstandsmeßgeräts 5 zu Beginn des Verfahrens eine Initialisierung vorgenommen. Dabei werden die bei der Initialisierung vorliegenden Echoeigenschaften, hier  $t_{L0}, t_{S0}, t_{B0}$ , einmal ermittelt und im Füllstandsmeßgerät 5 abgespeichert. Entsprechend wird auch bei anderen Echoeigenschaften, z.B. der Amplitude, der Form und/oder dem zeitlichen Verlauf der Echos, verfahren.
- [056] In dem in Fig. 3 dargestellten Beispiel entspricht die Abbildung 0 der Echofunktion  $A(t)$ , die bei der Inbetriebnahme aufgezeichnet wurde. Die Bestimmung der Echoeigenschaften der bei der Initialisierung aufgezeichneten Echofunktion  $A(t)$  erfolgt beispielsweise indem der bei der Inbetriebnahme vorliegende Füllstand 7, sowie der Abstand des Bodens 15 des Behälter 3 vom Sende- und Empfangselement 11 und der Abstand des Störers 9 vom Sende- und Empfangselement 11 oder vom Boden 15 von einem Anwender vorgegeben werden.
- [057] Der Abstand des Bodens 15 des Behälter 3 vom Sende- und Empfangselement 11 und der Abstand des Störers 9 vom Sende- und Empfangselement 11 oder vom Boden 15 sind dem Anwender in der Regel bekannt und können z.B. über eine Kommunikationsschnittstelle 16 oder ein in den Figuren nicht dargestelltes Vorortdisplay eingespeist und in einem Speicher 17 abgelegt werden.
- [058] Der Füllstand kann sofern er bei der Inbetriebnahme nicht ohnehin bekannt ist z.B. durch Loten ermittelt werden. Alternativ kann der aktuelle Füllstand 7 auch durch eine eingangs beschriebene herkömmliche Füllstandsmessung mit dem Füllstandsmeßgerät 5 ermittelt werden. Bei letzterer Methode sind vorzugsweise hohe Sicherheitsansprüche an die Füllstandsmessung zu stellen. Dabei wird der gemessene Füllstand nur dann als aktueller Füllstand 7 abgespeichert, wenn das zugehörige Nutzecho zweifelsfrei identifiziert wurde. Als Bewertungskriterium für die zweifelsfreie Identifizierung eignet sich beispielsweise die Amplitude des Nutzechos. Übersteigt diese einen vorgegebenen Schwellwert und ist sie deutlich größer als Amplituden der Echofunktion in der Umgebung des Nutzechos, so kann davon ausgegangen werden,

daß das richtige Echo als Nutzecho ermittelt wurde. Anhand der vorgegebenen Daten können die Echos L, S, B der Echofunktion A(t) eindeutig identifiziert werden und die Laufzeiten  $t_{L0}$ ,  $t_{S0}$ ,  $t_{B0}$  der zugehörigen Maxima bestimmt und abgespeichert werden.

[059] Der Füllstand 7 kann natürlich auch durch andere Verfahren ermittelt werden. So ist beispielsweise in der am 20. Dezember 2002 angemeldeten Deutschen Patentanmeldung mit der Anmelde­nummer 102609624 ein Verfahren beschrieben, bei dem durch Aufzeichnung von Echofunktionen bei verschiedenen Füllständen 7 eine Tabelle aufgestellt wird, anhand derer das vom Füllgut 1 stammende Echo eindeutig identifiziert werden kann.

[060] Im Anschluß an diese Initialisierung kann der Messbetrieb aufgenommen werden. Die bei der Initialisierung ermittelten Echoeigenschaften stehen bei der ersten Messung als Echoeigenschaften der, der aktuellen Messung unmittelbar vorangegangenen Messung zur Verfügung.

[061] Im Messbetrieb wird anhand der Echoeigenschaften mindestens einer vorherigen Messung eine Vorhersage für die bei der aktuellen Messung zu erwartenden Echoeigenschaften abgeleitet.

[062] Dabei wird vorzugsweise anhand der Laufzeit mindestens eines Maximums einer vorangegangenen Messung eine Vorhersage für die bei der aktuellen Messung zu erwartende Laufzeit des entsprechenden Maximums getroffen.

[063] Entsprechend wird bei Echoeigenschaften, wie z.B. Amplitude, Form und/oder zeitlicher Verlauf anhand der entsprechenden Daten mindestens einer vorangegangenen Messung eine Vorhersage für die bei der aktuellen Messung zu erwartenden Echoeigenschaften getroffen.

[064] In dem in Fig. 3 dargestellten Beispiel wird bei der ersten auf die Initialisierung folgenden Messung folglich anhand der als Echoeigenschaften bei der Initialisierung ermittelten Laufzeiten  $t_{L0}$ ,  $t_{S0}$ ,  $t_{B0}$  eine Vorhersage V für die bei der ersten Messung zu erwartenden Laufzeiten  $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$ ,  $T_{B1}$  der entsprechenden Maxima getroffen.

[065] Im einfachsten Fall besteht die Vorhersage V darin, daß die zu erwartenden Laufzeiten  $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$ ,  $T_{B1}$  gleich den Laufzeiten der entsprechenden Maxima der unmittelbar vorangegangenen Messung sind.

[066]  $V: T_{L1} = t_{L0}$

[067]  $T_{S1} = t_{S0}$

[068]  $T_{B1} = t_{B0}$

[069] Dabei kann die Vorhersage V wie hier beschrieben auf der unmittelbar vorangegangenen Messung beruhen. Alternativ kann aber auch eine weiter zurückliegende

Messung als Ausgangspunkt eingesetzt werden. Ebenso ist es möglich die Vorhersage V aus mehreren vorangegangenen Messungen abzuleiten. Die Vorhersage V für die zu erwartenden Laufzeiten  $T_{Li}$ ,  $T_{Si}$ ,  $T_{Bi}$  kann z.B. gleich einem Mittelwert der Laufzeiten  $t_{Li}$ ,  $t_{Si}$ ,  $t_{Bi}$  der entsprechenden Maxima mehrerer vorangegangener Messungen gesetzt werden.

[070] Liegen die Echoeigenschaften von zwei der aktuellen Messung vorangehenden Messungen vor, kann die Vorhersage V für die Laufzeiten  $T_{Li}$ ,  $T_{Si}$ ,  $T_{Bi}$  der Maxima ermittelt werden, indem anhand der letzten beiden vorangegangenen Messungen für jede Laufzeit  $T_{Li}$ ,  $T_{Si}$ ,  $T_{Bi}$  eine momentane Änderungsgeschwindigkeit  $v(T_{Li})$ ,  $v(T_{Si})$ ,  $v(T_{Bi})$  der Laufzeiten  $T_{Li}$ ,  $T_{Si}$ ,  $T_{Bi}$  berechnet und die zu erwartenden Laufzeiten  $T_{Li}$ ,  $T_{Si}$ ,  $T_{Bi}$  anhand dieser Geschwindigkeiten  $v(T_{Li})$ ,  $v(T_{Si})$ ,  $v(T_{Bi})$  extrapoliert werden.

[071] Dies wird nachfolgend beispielhaft anhand des in Fig. 3 dargestellten Ablaufs erläutert.

[072] Sind aus der Initialisierung (Abb. 0) die Laufzeiten  $t_{L0}$ ,  $t_{S0}$ ,  $t_{B0}$  und aus der ersten Messung (Abb. 1) die Laufzeiten  $t_{L1}$ ,  $t_{S1}$ ,  $t_{B1}$  bekannt, so ergeben sich daraus die aktuellen Änderungsgeschwindigkeiten  $v(T_{L2})$ ,  $v(T_{S2})$ ,  $v(T_{B2})$  mit

[073] 
$$v(T_{L2}) = \frac{t_{L1} - t_{L0}}{\Delta t}$$

[074] 
$$\Delta t$$

[075] 
$$v(T_{S2}) = \frac{t_{S1} - t_{S0}}{\Delta t}$$

[076] 
$$\Delta t$$

[077] 
$$v(T_{B2}) = \frac{t_{B1} - t_{B0}}{\Delta t}$$

[078] 
$$\Delta t$$

[079] wobei  $\Delta t$  ein zwischen zwei Messungen, hier der

[080] Initialisierung und der ersten

[081] Messung, verstrichenes Zeitintervall

[082] bezeichnet.

[083] Die Extrapolation ergibt dann die folgende Vorhersage V:

[084] 
$$V: T_{L2} = t_{L1} + v(T_{L2}) \Delta t$$

[085] 
$$T_{S2} = t_{S1} + v(T_{S2}) \Delta t$$

[086] 
$$T_{B2} = t_{B1} + v(T_{B2}) \Delta t$$

[087] wobei  $\Delta t$  ein zwischen zwei Messungen, hier der

[088] ersten und der zweiten Messung, verstrichenes

[089] Zeitintervall bezeichnet.

[090] Für die i-te Messung gilt analog:



$$[091] \quad V: T_{Li} := t_{Li-1} + v(T_{Li}) \Delta t$$

$$[092] \quad T_{Si} := t_{Si-1} + v(T_{Si}) \Delta t$$

$$[093] \quad T_{Bi} := t_{Bi-1} + v(T_{Bi}) \Delta t$$

[094] wobei  $\Delta t$  ein zwischen zwei Messungen, hier der

[095] i-ten und der i-1-ten Messung, verstrichenes

[096] Zeitintervall bezeichnet.

[097] Für die aktuellen Änderungsgeschwindigkeiten  $v(T_{Li})$ ,  $v(T_{Si})$ ,  $v(T_{Bi})$  gilt analog

$$[098] \quad v(T_{Li}) := \frac{t_{Li-1} - t_{Li-2}}{\Delta t}$$

$$[099] \quad \Delta t$$

$$[100] \quad v(T_{Si}) := \frac{t_{Si-1} - t_{Si-2}}{\Delta t}$$

$$[101] \quad \Delta t$$

$$[102] \quad v(T_{Bi}) := \frac{t_{Bi-1} - t_{Bi-2}}{\Delta t}$$

$$[103] \quad \Delta t$$

[104] Auch hier gilt analog, daß die beiden Messungen, auf denen die Vorhersage V beruht, der aktuellen Messung nicht unmittelbar vorangehen müssen. Auch müssen die beiden vorangegangenen Messungen nicht unmittelbar aufeinander folgen. Es genügt, wenn zwei beliebige vorangegangene Messungen vorliegen und ein zwischen den beiden Messungen liegendes Zeitintervall bekannt ist.

[105] Liegen Ergebnisse von mindestens drei vorangegangenen Messungen vor, so kann die Vorhersage V für Laufzeiten  $T_{Li}$ ,  $T_{Si}$ ,  $T_{Bi}$  ermittelt werden, indem anhand der letzten drei vorangegangenen Messungen eine momentane Beschleunigung  $a(T_{Li})$ ,  $a(T_{Si})$ ,  $a(T_{Bi})$  und eine momentane Änderungsgeschwindigkeit  $v(T_{Li})$ ,  $v(T_{Si})$ ,  $v(T_{Bi})$  der Laufzeiten berechnet und die zu erwartenden Laufzeiten  $T_{Li}$ ,  $T_{Si}$ ,  $T_{Bi}$  anhand der Beschleunigungen  $a(T_{Li})$ ,  $a(T_{Si})$ ,  $a(T_{Bi})$  und der Geschwindigkeiten  $v(T_{Li})$ ,  $v(T_{Si})$ ,  $v(T_{Bi})$  extrapoliert werden.

[106] Damit lautet die Vorhersage V wie folgt:

$$[107] \quad V: T_{Li} := t_{Li-1} + v(T_{Li}) \Delta t + \frac{1}{2} a(T_{Li}) (\Delta t)^2$$

$$[108] \quad T_{Si} := t_{Si-1} + v(T_{Si}) \Delta t + \frac{1}{2} a(T_{Si}) (\Delta t)^2$$

$$[109] \quad T_{Bi} := t_{Bi-1} + v(T_{Bi}) \Delta t + \frac{1}{2} a(T_{Bi}) (\Delta t)^2$$

[110] wobei für die aktuellen Beschleunigungen  $a(T_{Li})$ ,  $a(T_{Si})$ ,  $a(T_{Bi})$  gilt:

$$[111] \quad a(T_{Li}) := \frac{t_{Li-1} - 2t_{Li-2} + t_{Li-3}}{(\Delta t)^2}$$

$$[112] \quad (\Delta t)^2$$

$$[113] \quad a(T_{Si}) := \frac{t_{Si-1} - 2t_{Si-2} + t_{Si-3}}{(\Delta t)^2}$$

$$[114] \quad (\Delta t)^2$$

$$[115] \quad a(T_{Bj}) = \frac{t_{Bj-1} - 2t_{Bj-2} + t_{Bj-3}}{(\Delta t)^2}$$

[116]  $(\Delta t)^2$

[117] Auch hier gilt analog, daß die drei Messungen, auf denen die Vorhersage V beruht, der aktuellen Messung nicht unmittelbar vorangehen müssen. Auch müssen die drei vorangegangenen Messungen nicht unmittelbar aufeinander folgen. Es genügt, wenn drei beliebige vorangegangene Messungen vorliegen und die zwischen den Messungen liegenden Zeitintervalle bekannt sind.

[118] Es ist allerdings in allen beschriebenen Fällen bei der Auswahl der vorangegangenen Messungen zu beachten, daß der Zeitraum zwischen den Messungen und der aktuellen Messung nicht zu groß wird. Maßstab ist hierfür eine Zeitskala auf der sich die Laufzeiten, deren Änderungsgeschwindigkeiten und deren Beschleunigungen ändern.

[119] Bei den beschriebenen Ausführungsbeispielen sind bis zu drei vorangegangene Messungen in die Vorhersagen einbezogen worden. Es können aber auch mehr vorangegangene Messungen einbezogen werden um die Vorhersagen abzuleiten.

[120] Desweiteren kann auch noch die Beschleunigungsänderung und Modelle höherer Ordnungen zur Berechnung einbezogen werden, wenn genügend Meßdaten zur Verfügung stehen und die Art der Füllstandsänderung dies benötigt.

[121] Anschließend werden die Echoeigenschaften der aktuellen Messung i, hier die Laufzeiten  $t_{Li}$ ,  $t_{Si}$ ,  $t_{Bi}$ , unter Einbeziehung der Vorhersagen V bestimmt. Für das angeführte Beispiel für die erste Messung bedeutet dies, daß die Maxima, hier M1, M2 und M3, und die zugehörigen Laufzeiten, hier  $t_{M1}$ ,  $t_{M2}$  und  $t_{M3}$  der in Abb. 1 von Fig. 3 dargestellten Echofunktion A(t) der aktuellen Messung bestimmt werden. Die Laufzeiten werden mit den Laufzeiten der Vorhersage verglichen. Der Vergleich erfolgt beispielsweise durch Differenzbildung, indem für jede zu erwartende Laufzeit  $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$ ,  $T_{B1}$  die Differenz zwischen jeder der Laufzeiten  $t_{M1}$ ,  $t_{M2}$  und  $t_{M3}$  und der zu erwartenden Laufzeit  $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$  bzw.  $T_{B1}$  berechnet wird. Es wird für jede zu erwartende Laufzeit  $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$ ,  $T_{B1}$  diejenige Laufzeit  $t_{M1}$ ,  $t_{M2}$  oder  $t_{M3}$  bestimmt, bei der die Differenz minimal ist.

[122] Es können aber auch andere zum Vergleich geeignete Algorithmen eingesetzt werden. Ist z.B. die Form des Echos eine relevante Echoeigenschaft, so kann ein Formvergleich z.B. durch Minimierung der Summe aller Abstandskvadrat erfolgen.

[123] Statt jede der Laufzeiten  $t_{M1}$ ,  $t_{M2}$  und  $t_{M3}$  mit jeder zu erwartenden Laufzeit  $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$  bzw.  $T_{B1}$  zu vergleichen kann für jede zu erwartenden Laufzeit  $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$  bzw.  $T_{B1}$  ein Zeitfenster das die jeweilige zu erwartenden Laufzeit  $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$  bzw.  $T_{B1}$  einschließt. Es

genügt dann nur diejenigen der Laufzeiten  $t_{M1}$ ,  $t_{M2}$  und  $t_{M3}$  mit der zugehörigen zu erwartenden Laufzeit zu vergleichen, die innerhalb des jeweiligen Zeitfensters liegen.

[124] In dem dargestellten Beispiel weist die Laufzeit  $t_{M1}$  die geringste Differenz zu der für das Nutzecho vorhergesagten Laufzeit  $T_{L1}$  auf. Ist der Betrag der Differenz  $T_{L1} - t_{M1}$  geringer als ein vorgegebener Schwellwert, so wird das zugehörige Maximum M1 als Nutzecho L der aktuellen Messung erkannt. Entsprechend wird die zugehörige Laufzeit  $t_{M1}$  als

[125] Laufzeit  $t_{L1}$  des Nutzechos L der aktuellen Messung erkannt und abgespeichert.

[126] Auf die gleiche Weise werden alle weiteren Echoeigenschaften der aktuellen Messung bestimmt. Entsprechend wird das Maximum M2 als Echo S des Störers 9 und das Maximum M3 als Echo des Bodens 15 erkannt und die zugehörige Laufzeit  $t_{M2}$  Laufzeit  $t_{S1}$  des Echos S des Störers S und die Laufzeit  $t_{M3}$  als Laufzeit  $t_{B1}$  des Echos B des Bodens 15 der aktuellen Messung bewertet.

[127] Auf analoge Weise wird in jedem Meßzyklus verfahren. Dabei kann die Vorhersage V ab der ersten Messung auf der Basis einer vorangegangenen Messung, ab der dritten Messung auf der Basis von drei vorangegangenen Messungen und berechnet werden.

[128] Alternativ zu den beschriebenen Extrapolationsalgorithmen können anhand der aus den vorangegangenen ermittelten Daten auch andere Verfahren für die Extrapolation der zu erwartenden Echoeigenschaften herangezogen werden. So kann beispielsweise anhand der aus den vorangegangenen Messungen bekannten zeitlichen Entwicklung eine Funktion bestimmt werden, die den zeitlichen Verlauf annähert. Die Funktion kann dabei flexibel an die aktuellen Gegebenheiten, die sich aus der Historie ergeben, angepaßt werden. Die Vorhersage V wird anhand der Funktion bestimmt.

[129] Nachfolgend wird anhand der Echoeigenschaften der Füllstand bestimmt. Konnte beispielsweise in der i-ten Messung die Laufzeit  $t_{L1}$  des Nutzechos L als Echoeigenschaft ermittelt werden, so ergibt sich daraus die Höhe  $H_L$  des Füllstands 7 im Behälter 3 gemäß folgender Formel:

$$[130] \quad H_L(t_{L1}) = H - \frac{1}{2} (v t_{L1})$$

[131] worin

[132] H der Abstand zwischen dem Sende- und Empfangselement

[133] 11 und dem Boden des Behälters 3,

[134]  $H_L$  die Höhe des Füllstandes 7, und

[135] v die Ausbreitungsgeschwindigkeit der Signale

[136] bedeuten.

[137] Konnte zusätzlich die Laufzeit  $t_{B1}$  des vom Boden 15 des Behälters 3 stammenden

Echos als Echoeigenschaft ermittelt werden, so kann diese Echoeigenschaft ebenfalls zur Bestimmung der Höhe  $H_L$  des Füllstandes 7 herangezogen werden. Diese ergibt sich gemäß der Formel:

$$[138] \quad H_L(t_{Bi}) := \frac{t_{Bi} \cdot v - 2 \cdot v \cdot H}{2(v - v_L)}$$

$$[139] \quad 2(v - v_L)$$

[140] wobei

[141]  $t_{Bi}$  die Laufzeit des vom Boden 15 des Behälters 3

[142] stammenden Echos B der aktuellen Messung,

[143]  $H$  der Abstand zwischen dem Sende- und Empfangselement

[144] 11 und dem Boden des Behälters 3,

[145]  $H_L$  die Höhe des Füllstandes 7,

[146]  $v$  die Ausbreitungsgeschwindigkeit der Signale im freien

[147] Raum, und

[148]  $v_L$  die Ausbreitungsgeschwindigkeit der Signale im Füllgut

[149] bedeuten.

[150] Die Ausbreitungsgeschwindigkeit  $v_L$  der Signale im Füllgut kann, sofern sie nicht aufgrund der Kenntnis der physikalischen Eigenschaften des Füllguts bekannt ist, anhand einer vorherigen Messung, bei der der Behälter 15 zumindest teilweise befüllt war und sowohl das Nutzecho L als auch das vom Boden 15 des Behälters 3 stammende Echo B sowie deren Laufzeiten  $t_L$  und  $t_B$  identifiziert werden konnten gemäß folgender Formel berechnet werden:

$$[151] \quad v_L := \frac{2H - v \cdot t_L}{t_B - t_L}$$

$$[152] \quad t_B - t_L$$

[153] wobei:

[154]  $t_B$  die Laufzeit des vom Boden 15 des Behälters 3

[155] stammenden Echos B einer vorangegangenen Messung,

[156]  $t_L$  die Laufzeit des Nutzechos L einer vorangegangenen

[157] Messung,

[158]  $H$  der Abstand zwischen dem Sende- und Empfangselement

[159] 11 und dem Boden des Behälters 3,

[160]  $v$  die Ausbreitungsgeschwindigkeit der Signale im freien

[161] Raum, und

[162]  $v_L$  die Ausbreitungsgeschwindigkeit der Signale im Füllgut

[163] bedeuten.

[164] Sofern sich die Ausbreitungsgeschwindigkeit  $v_L$  der Signale im Füllgut 1 nicht

ändert, genügt es diese einmal zu berechnen. Im dargestellten Ausführungsbeispiel kann dies beispielsweise unmittelbar anhand der bei der Initialisierung ermittelten Echoeigenschaften erfolgen. Daraus ergibt sich die Ausbreitungsgeschwindigkeit  $v_L$  gemäß obiger Formel zu:

$$[165] \quad v_L := \frac{2 H_L - v_{L0} t_{L0}}{t_{B0} - t_{L0}}$$

$$[166] \quad t_{B0} - t_{L0}$$

[167] Können Änderungen der Ausbreitungsgeschwindigkeit  $v_L$  auftreten, so muß dies Größe regelmäßig bestimmt werden. Solche Änderungen sind zu erwarten, wenn sich die physikalischen Eigenschaften, wie z.B. Dichte, Material oder Dielektrizitätskonstante, des Füllguts 1 ändern können.

[168] Zusätzlich kann die Laufzeit  $t_{si}$  des vom Störer 9 stammenden Echos als Echoeigenschaft ermittelt werden. Diese Echoeigenschaft eignet sich immer dann zur Bestimmung der Höhe  $H_L$  des Füllstandes 7, wenn der Füllstand 7 oberhalb des Störers 9 liegt. Ob dies der Fall ist, kann anhand der in der vorherigen Messung bestimmten Höhe  $H_L$  des Füllstandes 7 und einer vorgegebenen maximal möglichen Änderungsgeschwindigkeit  $v_{max}$  des Füllstandes 7 bestimmt werden. Die maximal mögliche Änderungs-geschwindigkeit  $v_{max}$  des Füllstandes 7 ist anwendungs-spezifisch und muß entweder vom Anwender im Rahmen der Initialisierung angegeben und im Füllstandsmeßgerät 5 abgespeichert werden, oder ermittelt werden.

[169] Gilt für die vorangegangene Messung

$$[170] \quad H_s \leq H_L - v_{max} \Delta t$$

[171] wobei

[172]  $H_s$  die Höhe des Störers 9 im Behälter 3,

[173]  $H_L$  die Höhe des in der vorangegangenen Messung bestimmten

[174] Füllstandes,

[175]  $v_{max}$  die vorgegebene maximal mögliche

[176] Änderungsgeschwindigkeit des Füllstandes 7, und

[177]  $\Delta t$  das zwischen der vorangegangenen und der aktuellen Messung liegende Zeitintervall bedeuten.

[178] so kann anhand der als Echoeigenschaft der aktuellen Messung bestimmten Laufzeit  $t_{si}$  des vom Störer 9 stammenden Echos S die Höhe  $H_L$  des aktuellen Füllstandes 7 gemäß folgender Beziehung berechnet werden:

$$[179] \quad H_L(t_{si}) = \frac{v_L t_{si} + 2 v_L H_s - 2 v_L H_L}{2(v - v_L)}$$

$$[180] \quad 2(v - v_L)$$

[181] Bei allen anderen Füllständen 7, bei denen sich die Höhe  $H_L$  des Füllstandes 7

zwischen dem Störer 9 und dem Boden 15 des Behälters 3 befindet, weist die Laufzeit  $t_s$  des vom Störer 9 erzeugten Echos S einen konstanten Wert auf und kann nicht zur Füllstandsbestimmung herangezogen werden. Sie eignet sich jedoch zur Überprüfung der Meßgenauigkeit und der Plausibilität der erzielten Meßergebnisse.

- [182] Bei dem Verfahren in seiner einfachsten Form wird lediglich eine einzige Echoeigenschaft der Echofunktion herangezogen. Die Eigenschaft ist die Laufzeit  $t_L$  des Nutzechos L oder die Laufzeit  $t_B$  des vom Boden 15 stammenden Echos B. In jedem Meßzyklus wird anhand der entsprechenden Echoeigenschaft mindestens einer vorherigen Messung auf die oben beschriebene Weise eine Vorhersage V für die bei der aktuellen Messung zu erwartenden Echoeigenschaft abgeleitet. Anschließend wird die Echoeigenschaft der aktuellen Messung unter Einbeziehung der Vorhersage V bestimmt, und anhand der Echoeigenschaft wie oben erläutert der aktuelle Füllstand bestimmt, indem anhand mindestens einer vorangegangenen Messung die bei der aktuellen Messung zu erwartende Laufzeit  $T_L$  des an der Füllgutoberfläche reflektierten Nutzechos L bestimmt wird, dasjenige Maximum der aktuellen Echofunktion bestimmt wird, dessen Laufzeit die geringste Abweichung zu der vorhergesagten Laufzeit des an der Füllgutoberfläche reflektierten Nutzechos aufweist, und anhand der Laufzeit dieses Maximum wie oben erläutert der aktuelle Füllstand bestimmt wird.

- [183] Kann die Echoeigenschaft der aktuellen Messung nicht bestimmt werden, z.B. weil ein Rührer vorübergehend in den Signalweg ragt, so kann die Vorhersage V an die Stelle der aktuellen Echoeigenschaft gesetzt werden. Der aktuelle Füllstand wird gleich dem sich aus der Vorhersage V ergebenden Füllstand 7 gesetzt. Für die nachfolgende Messung tritt die Vorhersage V an die Stelle der aus der vorangehenden Messung bekannten Echoeigenschaft.

- [184] Kann die Echoeigenschaft in einer vorgegebenen Anzahl aufeinander folgender Messungen nicht bestimmt werden, so wird vorzugsweise ein Alarm ausgelöst und das Verfahren erneut gestartet, wobei die eingangs beschriebene Initialisierung erneut durchzuführen ist.

- [185] Vorzugsweise wird bei dem erfindungsgemäßen Verfahren mindestens eine weitere Echoeigenschaft der Echofunktion herangezogen. Beispielsweise können die Echoeigenschaften: Laufzeit  $t_L$  des Nutzechos L und Laufzeit  $t_B$  des vom Boden 15 stammenden Echos B herangezogen werden. In jedem Meßzyklus wird anhand der entsprechenden Echoeigenschaften mindestens einer vorherigen Messung auf die oben beschriebene Weise eine Vorhersage V für die bei der aktuellen Messung zu er-

wartenden Echoeigenschaften abgeleitet. Anschließend werden die Echoeigenschaften der aktuellen Messung unter Einbeziehung der Vorhersage V bestimmt. Hier läßt sich anhand jeder der einbezogenen Echoeigenschaften wie oben erläutert der aktuelle Füllstand bestimmen.

- [186] Der aktuelle Füllstand kann wahlweise gleich dem anhand der Echoeigenschaft Laufzeit  $t_L$  des Nutzechos L oder Laufzeit  $t_B$  des vom Boden 15 stammenden Echos B bestimmten Füllstandes gesetzt werden.
- [187] Können beide Echoeigenschaften bestimmt werden, kann eingestellt werden, welcher Echoeigenschaft zur Bestimmung des Füllstands 7 der Vorzug gegeben werden soll. Die Auswahl kann auch in Abhängigkeit von der Höhe des aktuellen Füllstands 7 getroffen werden.
- [188] Kann eine der Echoeigenschaften der aktuellen Messung nicht bestimmt werden, so wird der Füllstand 7 anhand der übrigen bestimmbaren Echoeigenschaften bestimmt werden. Der aktuelle Füllstand wird gleich dem sich aus den ermittelten Echoeigenschaften ergebenden Füllstand 7 gesetzt.
- [189] Für die dieser aktuellen Messung nachfolgende Messung treten die Ergebnisse der Vorhersage V an die Stelle der nicht ermittelten Echoeigenschaften. Für die nachfolgende Messung werden sie als aus der vorangehenden Messung bekannte Echoeigenschaft angesetzt.
- [190] Kann beispielsweise bei einer aktuellen Messung i nur die Laufzeit  $t_{Bi}$  des vom Boden 15 stammenden Echos B als Echoeigenschaft der aktuellen Mesung bestimmt werden, indem anhand mindestens einer vorangegangenen Messung die bei der aktuellen Messung zu erwartende Laufzeit  $T_{Bi}$  des am Boden 15 des Behälters 3 reflektierten Echos bestimmt wird, und dasjenige Maximum der aktuellen Echofunktion bestimmt wird, dessen Laufzeit die geringste Abweichung zu der vorhergesagten Laufzeit  $T_{Bi}$  des am Boden 15 des Behälters 3 reflektierten Echos aufweist, so wird unter Einbeziehung der Laufzeit  $t_{Bi}$  dieses Maximum der aktuelle Füllstand 7 bestimmt.
- [191] Dies kann unmittelbar unter Verwendung der oben angegebenen Formel für die Berechnung der Höhe  $H_L$  des Füllstandes 7 als Funktion Laufzeit  $t_{Bi}$  erfolgen.
- [192] Weiter kann anhand der Laufzeit  $t_{Bi}$  des aktuellen am Boden 15 reflektierten Echos B ein Schätzwert  $T_{LX}(t_{Bi})$  für die Laufzeit des aktuellen Nutzechos L berechnet werden.
- [193] Der Schätzwert  $T_{LX}(t_{Bi})$  entspricht derjenigen Laufzeit des Nutzechos, die beidem anhand der Laufzeit  $t_{Bi}$  des aktuellen am Boden 15 reflektierten Echos B bestimmten Höhe  $H_L$  des Füllstandes zu erwarten ist:

- [194]  $T_{LX}^{(t)} = \frac{H - H_{L_{Bi}}(t)}{v}$
- [195] v
- [196] Dieser Schätzwert  $T_{LX}^{(t)}$  tritt an die Stelle der Vorhersage V für die zu erwartende Laufzeit  $T_{Li}$  des Nutzechos L. Es wird dasjenige Maximum der aktuellen Echofunktion bestimmt wird, dessen Laufzeit die geringste Abweichung zu dem Schätzwert  $T_{LX}^{(t)}$  aufweist, und anhand der Laufzeit dieses Maximums der aktuelle Füllstand bestimmt.
- [197] Kann keine der Echoeigenschaft der aktuellen Messung bestimmt werden, z.B. weil das Sende- und Empfangselement 11 vorübergehend verdeckt ist, so kann die Vorhersage V an die Stelle der aktuellen Echoeigenschaften gesetzt werden. Der aktuelle Füllstand wird gleich dem sich aus der Vorhersage V ergebenden Füllstand 7 gesetzt. Für die nachfolgende Messung tritt die Vorhersage V an die Stelle der aus der vorangehenden Messung bekannten Echoeigenschaften.
- [198] Kann keine der Echoeigenschaften in einer vorgegebenen Anzahl aufeinander folgender Messungen bestimmt werden, so wird vorzugsweise ein Alarm ausgelöst und das Verfahren erneut gestartet, wobei die eingangs beschriebene Initialisierung erneut durchzuführen ist.
- [199] Vorzugsweise werden die Meßergebnisse fortlaufend auf deren Plausibilität hin überprüft. Zur Plausibilitätskontrolle eignet sich besonders der Vergleich der in Abhängigkeit von den verschiedenen Echoeigenschaften bestimmten Höhen  $H_L$  des Füllstandes  $H_L(t_{Li})$ ,  $H_L(t_{Bi})$ . Liegt der Füllstand 7 oberhalb des Störers 9 kann auch die Höhe  $H_L(t_{Si})$  als Funktion der Laufzeit  $t_{Si}$  des vom Störer 9 stammenden Echos S herangezogen werden. Liegt der Füllstand 7 unterhalb des Störers 9 kann die Laufzeit  $t_{Si}$  anhand der bei der Initialisierung aufgenommenen Daten auf deren Richtigkeit überprüft werden. Daraus ergibt sich eine Kontrollmöglichkeit für die Meßgenauigkeit. Ebenso kann eine Plausibilitätskontrolle vorgenommen werden. Ergibt die Laufzeit  $t_{Si}$  des vom Störer 9 stammenden Echos S der aktuellen Messung, daß der Störer 9 nicht vom Füllgut 1 überdeckt ist, so muß die Höhe  $H_L$  des Füllstandes 7 unterhalb der Einbauhöhe  $H_s$  des Störers 9 liegen. Ist dies nicht der Fall, so kann als Ergebnis dieser Plausibilitätskontrolle z.B. eine Fehlermeldung und/oder ein Alarm ausgelöst werden.
- [200] In der Internationalen Patentanmeldung mit der Anmeldenummer WO/EP02/08368, die von der Anmelderin am 26.07.2002 eingereicht wurde, ist eine Vielzahl von physikalischen Zusammenhängen beschrieben, die bei der Füllstandsmessung auftreten können. Es ist dort angegeben, wie unter Ausnutzung der Kenntnis dieser Zusammenhänge der Füllstand bestimmt werden kann. Diese Zusammenhänge, sowie die



daraus abgeleiteten Füllstandsbestimmungen können bei dem hier beschriebenen erfindungsgemäßen Verfahren zur Plausibilitätskontrolle herangezogen werden.

[201] Bei Bedarf können ausgewählte Echoeigenschaften ergänzt, ersetzt oder gestrichen werden.

[202] Das beschriebene Verfahren kann als eigenständiges Meßverfahren eingesetzt werden, es kann aber auch parallel zu einem herkömmlichen Meßverfahren eingesetzt werden.

[203] Es ermöglicht eine erhöhte Meßsicherheit, da der Füllstand 7 nicht nur anhand der aktuellen Messung bestimmt wird, sondern dessen historischer Verlauf mit einbezogen wird. Diese Form der Echoverfolgung liefert auch dann noch zuverlässige Messergebnisse, wenn das Nutzecho kurzzeitig nicht gefunden werden kann. Zuverlässigen Messungen sind anhand der Verfahrens auch dann noch möglich, wenn kurzzeitig Elemente, z.B. Rührer, in den Signalweg hineinragen, oder Umstände auftreten, die zu einer Verschlechterung der Echoqualität, z.B. einem geringen Signal-Rausch Abstand, führen.

## Ansprüche

- [001] 1. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3), mit einem nach dem Laufzeitprinzip arbeitenden Füllstandsmeßgerät (5), bei dem periodisch Sendesignale (S) in Richtung des Füllgutes (1) gesendet werden, deren Echesignale (E) aufgenommen und in eine Echofunktion (A(t)) umgewandelt werden, mindestens eine Echoeigenschaft der Echofunktion (A(t)) bestimmt wird, und anhand der Echoeigenschaften mindestens einer vorherigen Messung eine Vorhersage (V) für die bei der aktuellen Messung zu erwartenden Echoeigenschaften abgeleitet wird, die Echoeigenschaften der aktuellen Messung unter Einbeziehung der Vorhersage (V) bestimmt werden, und anhand der Echoeigenschaften der aktuelle Füllstand (7) bestimmt wird.
- [002] 2. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach Anspruch 1, bei dem die Echoeigenschaften Laufzeiten ( $t_L, t_B, t_s$ ) von Maxima (M) der Echofunktion (A(t)) sind, und den Maxima (M) ein bekannter Reflektor im Inneren des Behälters (1), insb. eine Füllgutoberfläche, ein Boden (15) des Behälters (3) oder ein fest eingebauter Störer (9), zugeordnet werden kann.
- [003] 3. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach Anspruch 2, bei dem anhand der Laufzeit ( $t_L, t_B$ ) mindestens eines Maximums (L, B) einer vorangegangenen Messung eine Vorhersage (V) für die bei der aktuellen Messung zu erwartende Laufzeit ( $t_L, t_B$ ) des entsprechenden Maximums getroffen wird.
- [004] 4. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (3) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach Anspruch 3, bei dem die Vorhersage (V) getroffen wird, daß die zu erwartenden Laufzeiten ( $T_L, T_s, T_B$ ) der Maxima (L, S, B) gleich den Laufzeiten ( $t_L, t_s, t_B$ ) der entsprechenden Maxima der vorangegangenen Messung sind.
- [005] 5. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach Anspruch 3, bei dem die Vorhersage (V) für die Laufzeiten ( $T_L, T_s, T_B$ ) der Maxima ermittelt wird, indem anhand von mindestens zwei vorangegangenen Messungen eine momentane Änderungsgeschwindigkeit  $v(T_L), v(T_s), v(T_B)$  der Laufzeiten berechnet und die zu erwartende Laufzeit ( $T_L, T_s, T_B$ ) anhand dieser Geschwindigkeit  $v(T_L), v(T_s), v(T_B)$  extrapoliert wird.

- [006] 6. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach Anspruch 3, bei dem die Vorhersage (V) für die Laufzeiten ( $T_L$ ,  $T_S$ ,  $T_B$ ) der Maxima ermittelt wird, indem anhand von mindestens drei vorangegangenen Messungen eine momentane Beschleunigung  $a(T_L)$ ,  $a(T_S)$ ,  $a(T_B)$  und eine momentane Geschwindigkeit  $v(T_L)$ ,  $v(T_S)$ ,  $v(T_B)$  der Laufzeiten berechnet und die zu erwartende Laufzeit ( $T_L$ ,  $T_S$ ,  $T_B$ ) anhand der Beschleunigung  $a(T_L)$ ,  $a(T_S)$ ,  $a(T_B)$  und der Geschwindigkeit  $v(T_L)$ ,  $v(T_S)$ ,  $v(T_B)$  extrapoliert wird.
- [007] 7. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach einem der vorangehenden Ansprüche, bei dem eine Echoeigenschaft die Laufzeit ( $t_L$ ) des an der Füllgutoberfläche reflektierten Nutzechos (L) ist, anhand mindestens einer vorangegangenen Messung die bei der aktuellen Messung zu erwartende Laufzeit ( $T_L$ ) des an der Füllgutoberfläche reflektierten Nutzechos (L) bestimmt wird, dasjenige Maximum (M) der aktuellen Echofunktion ( $A(t)$ ) bestimmt wird, dessen Laufzeit ( $t_M$ ) die geringste Abweichung zu der vorhergesagten Laufzeit ( $T_L$ ) des an der Füllgutoberfläche reflektierten Nutzechos (L) aufweist, und anhand der Laufzeit ( $t_M$ ) dieses Maximum der aktuelle Füllstand (7) bestimmt wird.
- [008] 8. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach einem der vorangehenden Ansprüche, bei dem eine Echoeigenschaft die Laufzeit ( $t_B$ ) des am Boden (15) des Behälters (3) reflektierten Echos (B) ist, anhand mindestens einer vorangegangenen Messung die bei der aktuellen Messung zu erwartende Laufzeit ( $T_B$ ) des am Boden (15) des Behälters (3) reflektierten Echos (B) bestimmt wird, dasjenige Maximum (M) der aktuellen Echofunktion ( $A(t)$ ) bestimmt wird, dessen Laufzeit ( $t_M$ ) die geringste Abweichung zu der vorhergesagten Laufzeit ( $T_B$ ) des am Boden (15) des Behälters (3) reflektierten Echos (B), und unter Einbeziehung der Laufzeit ( $t_M$ ) dieses Maximum (M) der aktuelle Füllstand (7) bestimmt wird.
- [009] 9. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach Anspruch 8, bei dem aus der Laufzeit ( $t_B$ ) des aktuellen am Boden (15) reflektierten Echos (B) ein Schätzwert ( $T_{LX}$ ) für die Laufzeit ( $T_L$ ) des aktuellen Nutzechos (L) berechnet wird, dasjenige Maximum (M) der aktuellen Echofunktion ( $A(t)$ ) bestimmt wird, dessen Laufzeit ( $t_M$ ) die geringste Abweichung zu dem Schätzwert ( $T_{LX}$ ) aufweist, und anhand der Laufzeit ( $t_M$ ) dieses Maximum (M) der aktuelle Füllstand (7) bestimmt wird.
- [010] 10. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem

Behälter (3) nach einem der vorangehenden Ansprüche, bei dem die Meß-  
ergebnisse fortlaufend auf deren Plausibilität hin überprüft werden.

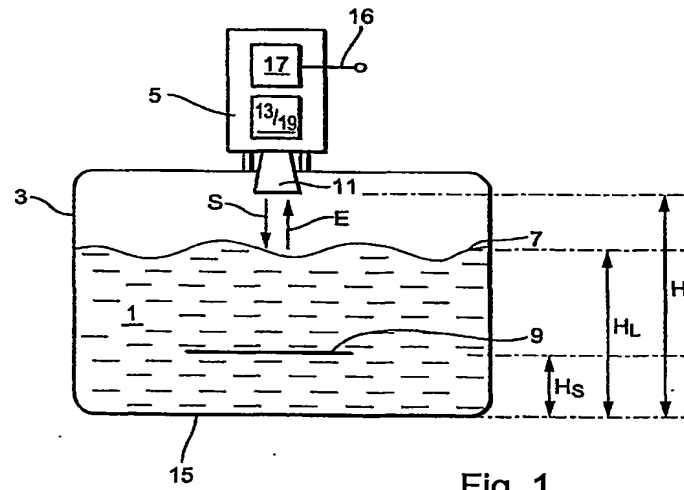


Fig. 1

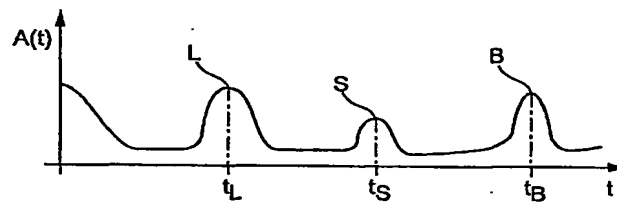


Fig. 2

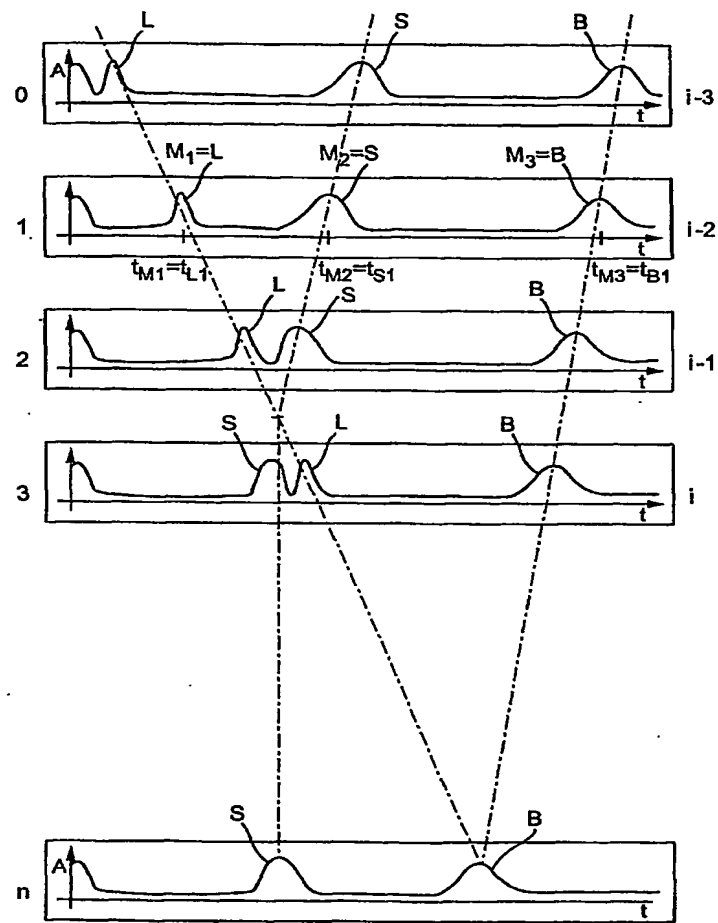


Fig. 3

# INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

PCT/EP2004/053462

## A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

IPC 7 G01F23/28 G01F23/296

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

## B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

IPC 7 G01F

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal

## C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	US 5 587 969 A (KROEMER ET AL) 24 December 1996 (1996-12-24)	1-4
A	column 4, line 3 - column 5, line 27 column 8, line 53 - column 9, line 45 figures 1-3,7	5-10
A	DE 42 34 300 A1 (VEGA GRIESHABER GMBH & CO, 77709 WOLFACH, DE; VEGA GRIESHABER KG, 7770) 14 April 1994 (1994-04-14) column 4, line 57 - column 6, line 19	1-10
A	DE 195 44 071 A1 (NOVOTECH ELEKTRONIK GES. M.B.H., GALLNEUKIRCHEN, AT) 28 May 1997 (1997-05-28) abstract column 2, line 4 - line 19 column 3, line 32 - line 59	1-10
-/--		

☒ Further documents are listed in the continuation of box C.

☒ Patent family members are listed in annex.

### \* Special categories of cited documents :

\*A\* document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

\*E\* earlier document but published on or after the international filing date

\*L\* document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

\*O\* document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

\*P\* document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

\*T\* later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

\*X\* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

\*Y\* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.

\* & \* document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

20 April 2005

Date of mailing of the international search report

02/05/2005

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2  
NL - 2280 HV Rijswijk  
Tel (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,  
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Pisani, F

# INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No  
PCT/EP2004/053462

## C.(Continuation) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	<p>US 6 536 275 B1 (DURKEE SCOTT ROBERT ET AL) 25 March 2003 (2003-03-25) column 4, line 7 - column 5, line 24 figure 7</p> <p style="text-align: center;">-----</p>	1



## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International Application No

PCT/EP2004/053462

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)	Publication date
US 5587969	A	24-12-1996	DE 4308373 A1	22-09-1994
			AT 166726 T	15-06-1998
			WO 9422033 A1	29-09-1994
			DE 59406091 D1	02-07-1998
			DK 689679 T3	22-03-1999
			EP 0689679 A1	03-01-1996
			ES 2117258 T3	01-08-1998
			JP 3207426 B2	10-09-2001
			JP 8507607 T	13-08-1996
DE 4234300	A1	14-04-1994	NONE	
DE 19544071	A1	28-05-1997	AT 401687 B	25-11-1996
			AT 115392 A	15-03-1996
US 6536275	B1	25-03-2003	EP 1042653 A1	11-10-2000
			WO 9932858 A1	01-07-1999
			US 6236142 B1	22-05-2001
			US 6215226 B1	10-04-2001

# INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2004/053462

**A. KLASSIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES**  
IPK 7 G01F23/28 G01F23/296

Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPK

## B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchiertes Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole)  
IPK 7 G01F

Recherchierte aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen

Während der internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe)  
EPO-Internal

## C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
X	US 5 587 969 A (KROEMER ET AL) 24. Dezember 1996 (1996-12-24)	1-4
A	Spalte 4, Zeile 3 - Spalte 5, Zeile 27 Spalte 8, Zeile 53 - Spalte 9, Zeile 45 Abbildungen 1-3,7	5-10
A	DE 42 34 300 A1 (VEGA GRIESHABER GMBH & CO, 77709 WOLFACH, DE; VEGA GRIESHABER KG, 7770) 14. April 1994 (1994-04-14) Spalte 4, Zeile 57 - Spalte 6, Zeile 19	1-10
A	DE 195 44 071 A1 (NOVOTECH ELEKTRONIK GES. M.B.H., GALLNEUKIRCHEN, AT) 28. Mai 1997 (1997-05-28) Zusammenfassung Spalte 2, Zeile 4 - Zeile 19 Spalte 3, Zeile 32 - Zeile 59	1-10
-/-		

☒ Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen

☒ Siehe Anhang Patentfamilie

\* Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen :

\*A\* Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist

\*E\* älteres Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist

\*L\* Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt)

\*O\* Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht

\*P\* Veröffentlichung, die vor dem internationalen Anmeldedatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist

\*T\* Spätere Veröffentlichung, die nach dem internationalen Anmeldedatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Anmeldung nicht kollidiert, sondern nur zum Verständnis des der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist

\*X\* Veröffentlichung von besonderer Bedeutung, die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erfinderscher Tätigkeit beruhend betrachtet werden

\*Y\* Veröffentlichung von besonderer Bedeutung, die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erfinderscher Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren anderen Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist

\*G\* Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist

Datum des Abschlusses der internationalen Recherche

20. April 2005

Absenddatum des internationalen Recherchenberichts

02/05/2005

Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde  
Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2  
NL - 2280 HV Rijswijk  
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,  
Fax: (+31-70) 340-3016

Bevollmächtigter Bediensteter

Pisani, F

# INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2004/053462

C.(Fortsetzung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	<p>US 6 536 275 B1 (DURKEE SCOTT ROBERT ET AL) 25. März 2003 (2003-03-25)            Spalte 4, Zeile 7 - Spalte 5, Zeile 24            Abbildung 7</p>	1

# INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2004/053462

Im Recherchenbericht angeführtes Patentedokument		Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
US 5587969	A	24-12-1996	DE 4308373 A1	22-09-1994
			AT 166726 T	15-06-1998
			WO 9422033 A1	29-09-1994
			DE 59406091 D1	02-07-1998
			DK 689679 T3	22-03-1999
			EP 0689679 A1	03-01-1996
			ES 2117258 T3	01-08-1998
			JP 3207426 B2	10-09-2001
			JP 8507607 T	13-08-1996
DE 4234300	A1	14-04-1994	KEINE	
DE 19544071	A1	28-05-1997	AT 401687 B	25-11-1996
			AT 115392 A	15-03-1996
US 6536275	B1	25-03-2003	EP 1042653 A1	11-10-2000
			WO 9932858 A1	01-07-1999
			US 6236142 B1	22-05-2001
			US 6215226 B1	10-04-2001